



⑪ BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENT- UND  
MARKENAMT

# Offenlegungsschrift

## DE 100 54 282 A 1

⑬ Int. Cl. 7:  
**G 01 S 5/00**  
A 63 B 71/06  
A 63 B 69/36  
G 01 N 3/28

⑭ Aktenzeichen: 100 54 282.4  
⑮ Anmeldetag: 2. 11. 2000  
⑯ Offenlegungstag: 29. 5. 2002

DE 100 54 282 A 1

⑰ Anmelder:  
Abetec-Electronic AG, Regau, AT  
⑱ Vertreter:  
Samson & Partner, Patentanwälte, 80538 München

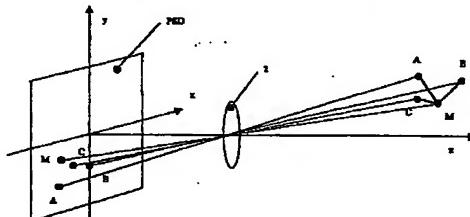
⑰ Erfinder:  
Niederndorfer, Friedrich, Dipl.-Ing., Schorfing am Attersee, AT

⑯ Entgegenhaltungen:  
DE 199 09 479 A1  
DE 196 47 098 A1  
DE 43 27 937 A1  
DE 43 14 216 A1  
LOBJINSKI, M.: Meßtechnik mit Mikrocomputern,  
R.  
Oldenbourg Verlag München Wien 1990, ISBN  
3-486-  
21610-4, S.127,128;

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingesetzten Unterlagen entnommen  
Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑭ Verfahren und Vorrichtung zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes

⑮ Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung und ein Verfahren zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes, bei welchem von einem oder mehreren an dem Objekt angeordneten Signalgebärem (A-G, M) elektromagnetische Signale ausgesendet werden, wobei die Signalgeber (A-G, M) darin gesteuert werden, daß die einzelnen Signale voneinander unterscheidbar sind; diese Signale auf wenigstens einen zweidimensional auflösenden Lagedetektor (PSD) projiziert und dort in zweidimensionale Lagekoordinaten umgewandelt werden und aus den Lagekoordinaten die Position, Orientierung und/oder Verformung des Objektes bestimmt wird.



DE 100 54 282 A 1

# DE 100 54 282 A 1

## Beschreibung

- [0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes.
- 5 [0002] Oftmals ist es wünschenswert die Flugbahn und genaue Bewegung eines Objektes analysieren zu können. Beispielsweise werden im Sportbereich Analysen von Bewegungsabläufen, insbesondere unter Einsatz modernster Technik immer stärker nachgefragt. So finden heutzutage bereits im großen Maße Videanalysen statt, bei denen beispielsweise der zu analysierende Schlag eines Tennis- oder Golfspielers auf Band aufgezeichnet wird und anschließend von einem Sportkundigen durch Abspielen des Bandes in Zeitlupe analysiert wird. Aufgrund der zweidimensionalen Aufzeichnung eines in drei Dimensionen stattfindenden Bewegungsablaufs ist es jedoch schwierig, genaue Analysen erstellen zu können.
- 10 [0003] So sind aus dem Stand der Technik bereits einige Verfahren und Vorrichtungen bekannt, mit denen die Position und Orientierung eines Objektes bestimmt werden kann.
- 15 [0004] Die Druckschrift EP 0 704 715 A1 zeigt beispielsweise ein portables System für die Bestimmung der Anfangsflugbahn eines Golfballes, Basketballes, Fußballes, etc. Hierzu sind auf dem Objekt mehrere reflektierende oder kontrastreiche Flächenmarkierungen aufgebracht. Diese Flächenmarkierungen werden von einer oder zwei Kameras aufgenommen, indem eine Kamerablende synchron mit dem Aussenden eines Blitzlichtes geöffnet wird. Somit zeichnet die Kamera also ein Lichtmuster aller sichtbaren Flächenmarkierungen in Form von Momentaufnahmen auf. Die Position und Orientierung des Golfballes wird anschließend aus den erhaltenen zweidimensionalen Kameradaten der Flächenmarkierungen und Kalibrierungsdaten bestimmt. Die Kalibrierungsdaten werden vor Inbetriebnahme des Systems durch Aufzeichnen von 20 Flächenmarkierungen eines Objektes, dessen Position und Orientierung bekannt ist, sowie der Brennweite, Orientierung und Position der Kamera bestimmt. Von der Kamera wird lediglich das von beispielsweise 6 Markierungen stammende Lichtmuster aufgezeichnet, das somit 6 voneinander unterscheidbare Lichtflecke zeigt. Die Auswerteelektronik muß schließlich jedem aufgezeichneten Lichtfleck die zugehörige Markierung auf dem Golfball (z. B. unter Analyse des zuvor aufgenommenen Lichtmusters und einer Bewegungsvorhersage) zuordnen. Dies ist solange möglich, solange sich die Lichtflecke von Aufnahme zu Aufnahme nur wenig auf der Kameraaufnahmefläche verschieben (wenn der Zeitraum zwischen den Aufnahmen zu groß ist, ist eine solche Zuordnung nicht mehr eindeutig möglich) und die Bewegungsfreiheitsgrade des Objektes, insbesondere hinsichtlich einer Verformung derselben, nicht zu groß sind.
- 20 [0005] Der Erfahrung liegt nunmehr die Aufgabe zugrunde, das aus dem Stand der Technik bekannte Verfahren und die zugehörige Vorrichtung derart weiterzuentwickeln, daß die Positions-, Orientierungs- und/oder Verformung bestimmt, insbesondere unabhängig von der Aufnahmegergeschwindigkeit und der Bewegungsfreiheitsgrade, eindeutig wird.
- 25 [0006] Die Erfindung löst diese Aufgabe jeweils mit den Gegenständen der Ansprüche 1 und 14. Bevorzugte Ausführungsbeispiele sind in den Unteransprüchen beschrieben.
- 30 [0007] Danach ist ein Verfahren zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines, insbesondere sich bewegenden Objektes geschaffen, bei welchem von einem oder mehreren an dem Objekt angeordneten Signalgebern elektromagnetische Signale ausgesendet werden, wobei die Signalgeber derart gesteuert werden, daß die einzelnen Signale voneinander unterscheidbar sind, diese Signale auf wenigstens einen zweidimensional auflösenden Lagedetektor projiziert und dort in zweidimensionale Lagekoordinaten umgewandelt werden und aus den Lagekoordinaten die Position, Orientierung und/oder Verformung des (sich bewegenden) Objektes bestimmt wird. Vorteilhaft wird die Positions-, Orientierungs- und/oder Verformungsbestimmung mit der zusätzlichen Kennzeichnung jedes Signals erstmals erleichtert, da keine entsprechenden mathematischen Identifikationsverfahren erforderlich sind, und zweitens eindeutig (siehe oben). Hierbei können bei einer einfachen möglichen Kennzeichnungsvariante die Signalgeber Lichtsignale auf unterschiedlichen Frequenzen aussenden, wobei der Lagedetektor oder ein zusätzlich bei dem Lagedetektor angeordneter Detektor die jeweiligen Frequenzen identifizieren kann. Zudem können mehrere Lagedetektoren, für jede Frequenz ein Lagedetektor, eingesetzt werden, die beispielsweise Filter vor ihrer Aufnahmefläche haben und somit frequenzselektiv arbeiten. Diese einfache Kennzeichnung wird erstmals möglich, da bei der Erfindung – im Gegensatz zum oben beschriebenen Stand der Technik – aktiv leuchtende Signalgeber anstelle von passiven Reflektoren verwendet werden. Je nach Zahl der Translations-, Rotations- und Verformungsfreiheitsgrade des Objektes sowie der Anzahl an Lagedetectoren ist eine bestimmte Mindestzahl der am Objekt vorgesehenen Signalgebern erforderlich. Diese Signalgeber können zu Gruppen zusammengefaßt werden und an verschiedenen Orten am Objekt angebracht werden. Insbesondere werden solche Gruppen an Stellen des Objektes angebracht, die sich zu anderen Stellen des Objektes bewegen können. Umfaßt das Objekt beispielsweise ein Schwenkgelenk, so kann je eine Gruppe an Signalgebern an einem Schwenkkarren des Schwenkgelenks statt angebracht werden, wobei jede Gruppe abhängig von den Translations- und Rotationsfreiheitsgraden des jeweiligen Schwenkkarrens eine bestimmte Anzahl an Signalgebern umfaßt.
- 40 [0008] Bevorzugt wird das Aussenden der Signale von den Signalgebern derart gesteuert, daß die Signale beim Lagedetektor zeitlich nacheinander in entsprechenden Zeitfenstern eintreffen. Somit muß nicht zwingend ein frequenzauflösender Lagedetektor eingesetzt werden, da mit einer entsprechenden Steuerschaltung bei den Signalgebern und einer entsprechenden Auswerteschaltung beim Lagedetektor (die untereinander synchronisiert sind) zu jedem Zeitpunkt feststeht, welcher Signalgeber gesendet hat. Vorteilhaft kann auch ein sogenannter PSD-Detektor (position sensitive detector) verwendet werden, der pro Zeitfenster die Koordinaten eines einzigen auf ihn projizierten Lichtfleckes ausgibt (wenn beispielsweise ein Lichtsignal als elektromagnetisches Signal verwendet wird). Es können bei dieser Ausführungsform beispielsweise auch zwei Signalgeber gleichzeitig ihre Signale aussenden, sofern sich die Signalgeber an zwei gegenüberliegenden Seiten eines Objektes befinden und der Lagedetektor somit zu jedem Zeitpunkt nur eines der beiden Signale abhängig von der Orientierung des Objektes empfängt.
- 45 [0009] Bevorzugt wird zusammen mit jedem Signal eine Zusatzzinformation zum Identifizieren des ausgesendeten Signals übertragen. Dies kann die oben bereits angesprochene Frequenz des Signals sein. Alternativ ist die Zusatzzinformation bevorzugt als Codierung in jedem Signal enthalten. Besonders bevorzugt kann die Zusatzzinformation dabei dem je-

# DE 100 54 282 A 1

weiligen Signal aufmoduliert werden. Die Modulation kann eine Frequenz-, Phasen- oder Amplitudenmodulation sein. Diese Zusatzinformation kann dabei zusätzlich oder alternativ zu der Maßnahme eingesetzt werden, die Signale in festen Zeitfenstern zu senden. Ersteres erhöht die Identifikationssicherheit.

[0010] Sollte der Lagedetektor von seiner Verarbeitungsgeschwindigkeit dazu in der Lage sein, kann die codierte bzw. modulierte Zusatzinformation bevorzugt von dem Lagedetektor direkt decodiert bzw. demoduliert werden. Dies erübrigt eine zusätzliche Empfangseinheit. Wird die Frequenz, mit der die einzelnen Signale zeitlich nacheinander gesendet werden, jedoch weiter erhöht (um beispielsweise eine feinere Positionsauflösung auch bei hohen Objektgeschwindigkeiten zu erzielen), so kann es erforderlich werden, die Zusatzinformation bevorzugt von einer separaten Empfangseinheit zu empfangen. Der Lagedetektor beschäftigt sich dann allein mit der Ausgabe der zweidimensionalen Lagekoordinaten der einfallenden Signale.

[0011] Bevorzugt wird die Zusatzinformation von einem separaten Zusatzinformation-Sender übertragen, der beispielsweise an dem Objekt angebracht ist. Hierzu kann eine Steuerschaltung am Objekt vorgesehen werden, welche das Senden der einzelnen Signalgeber steuert. Das hierzu verwendete Steuersignal wird dann ebenfalls über den Zusatzinformation-Sender an eine entsprechende mit der Auswerteschaltung gekoppelte Zusatzinformation-Empfangseinheit übertragen, insbesondere drahtlos, beispielsweise per Funk, Ultraschall oder optisch.

[0012] Bevorzugt wird die Position des sich bewegenden Objektes in Form der drei orthogonalen Koordinaten im Raum und die Orientierung in Form der drei orthogonalen Drehwinkel im Raum bestimmt, wobei hierzu wenigstens sieben Signalgeber verwendet werden. So ist es bereits mit einem Lagedetektor und sieben Signalgebern möglich, die darunter an einem steifen Objekt angeordnet sind, daß der Lagedetektor ihre Signale in jeder Position und Orientierung des Objektes empfangen kann, die Position und Orientierung in allen drei Translations- und drei Rotationsfreiheitsgraden zu bestimmen. Ist das Objekt in sich nicht steif, sondern beispielsweise über Gelenke verformbar, so kann über entsprechend angeordnete Signalgeber auch die Verformung des Objektes bestimmt werden.

[0013] Bevorzugt werden jedoch objektabhängig (d. h. beispielsweise auch bei größeren steifen Objekten) mehr als sieben Signalgeber verwendet, welche so an dem Objekt angeordnet sind, daß in jeder möglichen Position und Orientierung des Objektes immer sieben Signale von sieben verschiedenen Signalgebern auf dem zweidimensionalen Lagedetektor abgebildet werden.

[0014] Bevorzugt sind die elektromagnetischen Signale Infrarot-Lichtsignale, welche vorteilhaft erstens eine gute Richtwirkung zeigen und zweitens nicht so stark vom Umgebungslicht gestört werden.

[0015] Die Erfundung sowie weitere Vorteile und Merkmale der Erfindung werden nunmehr anhand bevorzugter Ausführungsbeispiele mit Bezug auf die beigelegte Zeichnung näher erläutert. In der Zeichnung zeigen:

[0016] Fig. 1 in schematischer Ansicht die Anordnung von vier an einem Objekt angebrachten Signalgebern und eines Lagedetektors mit Optik,

[0017] Fig. 2 in schematischer Ansicht ein erstes Beispiel, bei dem zwei Lagedetektoren PSD1 und PSD2 und ein einzelner an dem Objekt angebrachter Signalgeber L verwendet werden,

[0018] Fig. 3 in schematischer Ansicht ein zweites Beispiel, bei dem ein Lagedetektor PSD und zwei an dem Objekt angebrachte Signalgeber L1 und L2 verwendet werden,

[0019] Fig. 4 in schematischer Ansicht das zweite Beispiel, bei dem ein Lagedetektor PSD und zwei an dem Objekt angebrachte Signalgeber L1 und L2 verwendet werden, jedoch das Objekt im Vergleich zu Fig. 3 andere Bewegungsfreiheitsgrade hat,

[0020] Fig. 6a, b, c schematisch in drei Ansichten in der xyz-, der xx- und der yy-Ebene die Position und Orientierung eines Objektes, dessen Position mit einem Lagedetektor und sieben an dem Objekt angebrachten Signalgebern bestimmt wird.

[0021] Fig. 1 zeigt in schematischer Ansicht eine Anordnung von vier an einem (nicht dargestellten) Objekt, beispielsweise einem Golfschlägerkopf, angebrachten Signalgebern A bis C und M, die in einer festen Lage zueinander stehen. Sollten die Signalgeber beweglich zueinander sein, so sollte für die anschließende Auswertung zu jedem Auswertzeitpunkt immer die genaue Lage der Signalgeber zueinander bekannt sein. In der Fig. 1 sind die Signalgeber A bis C und M an einem eine Signalgeberbereinheit bildenden Dreibein angebracht, mit den drei Signalgebern A bis C an den Beinen und dem Signalgeber M im Zentrum. Diese Signalgeber A bis C und M können auch an beliebigen Positionen eines starren Objektes, d. h. ohne das Dreibein, oder über ein beliebig geformtes Gestell, d. h. anders als das Dreibein, an dem Objekt angebracht sein. Ferner können mehrere solcher Dreibeine mit jeweils vier Signalgebern A bis C und M an verschiedenen Positionen eines Objektes befestigt sein, so daß entweder verschiedene Bewegungen eines Objektes, z. B. die Kopf-, Schulter-, Hüft-, Arm-, Hand-, Golfschläger- und/oder Beinbewegung eines Golfspielers, oder aber die Bewegung eines Teils eines größeren Objektes von mehreren Seiten verfolgt werden können. Im letzteren Fall kann beispielsweise bei einem Objekt, an dessen Vorderseite und Rückseite je ein solches Dreibein angebracht ist, auch bei einer Objektdrehung um 180°, d. h. bei der Vorder- und Rückseite mit Bezug auf einen Beobachtungsstandpunkt vertauscht sind, die Objektbewegung weiter verfolgt werden. Umgekehrt kann natürlich bei nur einem Dreibein an der Vorder- oder Rückseite des Objektes die Objektbewegung selbstverständlich auch von zwei gegenüberliegenden Lagedetektoren (hinter und vor dem Objekt) unabhängig von der Position und Orientierung des Objektes verfolgt werden. Somit hängt es ganz von Ausgestaltung des Objektes an, wo die einzelnen Dreibeine oder Signalgeber bzw. die einzelnen Lagedetektoren angeordnet sein müssen, um alle Objektbewegungen sicher bestimmen zu können.

[0022] Die Signalgeber A bis C und M können beispielsweise einfache in einen Halbraum isotrop ausstrahlende Leuchtdioden sein, insbesondere Infrarot-Leuchtdioden. Im übrigen eignen sich aber alle Arten von Signalgebern, welche ein elektromagnetisches, akustisches oder optisches Signal aussenden können, sofern ein entsprechender Lagedetektor anhand des einfallenden Signals die Richtung angeben kann, aus welcher das Signals ausgesendet wurde.

[0023] In der Fig. 1 ist die sensible Aufnahmefläche eines solchen zweidimensionalen auflösenden Lagedetektors 1 gezeigt. Auf diese Aufnahmefläche wird der von den einzelnen Infrarot-Leuchtdioden als Signalgeber A bis C und M ausgesandte Infrarot-Lichtstrahl über eine Projektionslinse 2 projiziert. Der Lagedetektor PSD ist bevorzugt ein PSD-Detektor (position sensitive detector), der unmittelbar die x- und y-Koordinate der Bildpunkte BA bis BC und BM der jeweiligen

5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

# DE 100 54 282 A 1

Signale der Signalgeber A bis C und M als Lagekoordinaten ausgibt. Der Vorteil dieses Lagedetektors liegt darin, daß bereits detektorintern der Schwerpunkt eines auffallenden Lichtfleckes bestimmt wird und lediglich die x- und y-Koordinaten des Schwerpunkts ausgegeben werden. Ein solcher kostengünstiger und in der Auflösung hochgenauer Lagedetektor kann aber lediglich die Schwerpunktkoordinaten eines einzigen Lichtfleckes bzw. eines komplizierteren Lichtmusters ausgeben, was jedoch in diesem Fall aus den nachfolgend behandelten Gründen völlig ausreichend ist.

[0024] So werden die optischen Signale der einzelnen Signalgeber A bis C und M nämlich zeitlich nacheinander ausgesendet. Das Aussenden kann dabei in einer sich periodisch wiederholenden Abfolge fest vorgegebener Zeifenster erfolgen. Nach einer Periode, bei der alle Signalgeber nacheinander ihr Signal ausgesendet haben, kann eine kurze Pause erfolgen, um den Beginn einer neuen Periode zu kennzeichnen. Hierzu kann bei den Signalgebern A bis C und M eine entsprechende Steuerschaltung vorgesehen sein, die mit einer entsprechend dem Lagedetektor nachgeschalteten Auswerteschaltung von Zeit zu Zeit (beispielsweise lediglich zu Beginn der Positionsbestimmung) synchronisiert wird.

[0025] Für die Kommunikation mit den einzelnen Signalgebern A bis C und M (beispielsweise für deren Steuerung) bzw. für die Synchronisation der einzelnen Signalgeber A bis C und M kann ferner eine optische Sendeeinheit an dem Lagedetektor verwendet werden, die die einzelnen Signalgeber A bis C und M und/oder Signalgeberbereiche ansteuert und bestimmt, welche Signalgeber A bis C und M und/oder Signalgeberbereiche zu welchem Zeitpunkt senden dürfen. Dazu werden an jedem Signalgeber A bis C und M oder an jeder Signalgeberbereiche eine oder mehrere optische Empfangseinheiten und eine Logikschaltung vorgesehen, die entscheidet, ob, wie und wann gesendet werden darf. Die Kommunikation bzw. Synchronisation der Signalgeber A bis C und M kann dabei auch über Punkt, Ultraschall, etc. erfolgen. Wird beispielsweise eine Signalgeberbereiche mit mehreren Signalgebern A bis C und M zum Aussenden ihrer Signale aktiviert, so kann die Logikschaltung der zugehörigen Signalgeberbereiche die einzelnen Sendefenster für ihre jeweiligen Signalgeber A bis C und M generieren. Die Information über die Abfolge der Sendefenster ist dabei entweder bei der dem Lagedetektor nachgeschalteten Auswerteschaltung bekannt oder aber sie wird von der Logikschaltung nochmals zurück an eine entsprechende Empfangseinheit bei dem Lagedetektor gesendet und dann der Auswerteschaltung bereitgestellt.

[0026] Falls es erforderlich wird, die einzelnen optischen Signale zusätzlich oder alternativ zu der Aussendung in fest vorgegebenen Zeifenstern voneinander unterscheiden zu müssen, können die Signale entsprechend gekennzeichnet werden. Dazu werden die optischen Signale beispielsweise verschieden moduliert oder codiert. Falls die Modulationsart bzw. die Codierung genügend langsam ist, könnte der Lagedetektor selbst die optischen Signale demodulieren bzw. decodieren, um sie zu identifizieren. Wenn jedoch schnellere Modulationsarten bzw. Codierungen eingesetzt werden, kann zusätzlich zu dem Lagedetektor, insbesondere in dessen unmittelbarer Nähe, eine optische Empfangseinheit (z. B. ein Infrarot-Empfänger) verwendet werden, welche ausschließlich das einstprechende Signal demoduliert bzw. decodiert, jedoch keine Lagebestimmung vornimmt. Das demodulierte bzw. decodierte Signal der optischen Empfangseinheit stellt zusammen mit dem im wesentlichen gleichzeitig ausgetragenen Positionssignal (x- und y-Koordinaten) die Information dar, welche Signalgeber A bis C oder M gerade gesendet hat.

[0027] Prinzipiell können zur Auswertung der von den Signalgebern A bis C und M gesendeten optischen Signale ein oder mehrere Lagedetektoren verwendet werden. Bei zwei Lagedetektoren im bekannten Abstand zueinander kann eine dreidimensionale Bestimmung der Objekt-Koordinaten ermöglicht werden. Durch verschiedene Einschränkungen der Bewegungsfreiheit des Objektes ergeben sich Sonderfälle, welche die anschließende Positionsberechnungen vereinfachen. Diese Sonderfälle werden nachfolgend anhand jeweils eines speziellen Beispieles beschrieben. Abschließend wird ein Beispiel für den allgemeinen Fall aufgeführt, bei dem sowohl die Position (Raumkoordinaten) als auch die Verdrehungen der Achsen eines ansonsten steilen Objektes berechnet werden können. Für ein verformbares Objekt können zusätzlich an verschiedenen Stellen des Objektes, welche sich zueinander bewegen können, gerade so viele Signalgeber A bis C und M angebracht werden, daß die Bewegung dieser Stellen aus den Signalen der dieser Stelle zugeordneten Signalgeber sowie der bereits bestimmten Position und Orientierung des gesamten Objektes und der übrigen beweglichen Stellen des Objektes abgeleitet werden kann.

[0028] Die Fig. 2 zeigt ein erstes spezielles Beispiel, bei dem zwei Lagedetektoren PSD1 und PSD2 und ein einzelner an dem Objekt angebrachter Signalgeber L verwendet werden. Mit dieser Konstellation können zwar die Raumkoordinaten des Objektes, jedoch keinerlei Verdrehungen des Objektes berechnet werden. Es wird angenommen, daß der Abstand der Lagedetektoren PSD1 und PSD2 bekannt ist. Für die Positionsbestimmung des Objektes werden die beiden x- und y-Koordinaten der auf die beiden Lagedetektoren PSD1 und PSD2 abgebildeten Bildpunkte des Signalgebers L ausgewertet und einer Auswerteschaltung zugeführt. Aus diesen Koordinaten läßt sich bei Kenntnis der Ausrichtung und Position der beiden Lagedetektoren PSD1 und PSD2 sowie der Brennweite der beiden (nicht dargestellten) Projektionslinien vor den Lagedetektoren PSD1 und PSD2 die Richtungen der einstprechenden Lichtstrahlen ableiten. Der Schnittpunkt der beiden Richtungen ergibt die 3D-Koordinaten des Objektes.

[0029] Bei dieser Variante kann das zeitlich aufeinanderfolgende Aussenden von Lichtsignalen von dem Signalgeber L beispielsweise den Auswertetakt der Auswerteschaltung triggern. Durch Erhöhen der Sendefrequenz wird somit die Auflösung der Positionsbestimmung genauer. Umfaßt das Objekt beispielsweise einen integrierten Geschwindigkeits- oder Beschleunigungsmesser, so kann die Sendefrequenz abhängig von der gemessenen Geschwindigkeit bzw. Beschleunigung eingestellt werden. Auch hier findet somit erfundungsgemäß eine Unterscheidung der einzelnen von dem einen Signalgeber L ausgesendeten Lichtsignale statt.

[0030] Ein Anwendungsbeispiel für diesen einfachen Aufbau wäre die Messung der Kopfbewegung eines Golfspielers, wenn Kopfbewegungen nicht weiter bestimmt werden sollen.

[0031] Die Fig. 3 zeigt ein zweites spezielles Beispiel, bei dem ein Lagedetektor PSD und zwei an dem Objekt angebrachte Signalgeber L1 und L2 verwendet werden. Ferner wird angenommen, daß das Objekt sich lediglich in einer Ebene parallel zu dem Lagedetektor PSD bewegen kann und der Abstand dieser Ebene zum Lagedetektor PSD bekannt ist. Außerdem soll lediglich eine Drehung des Objektes in dieser Ebene erlaubt sein, d. h. daß die zwei Signalgeber L1 und L2 ebenfalls immer in der Ebene bleiben. Bei dieser Konstellation können die Koordinaten des Objektes in der Parallelebene und der eine Drehwinkel berechnet werden. Aus den zeitlich nacheinander aufgezeichneten x- und y-Koordinaten der beiden auf den Lagedetektor PSD abgebildeten Bildpunkte lassen sich die beiden Richtungen der einstprechenden

# DE 100 54 282 A 1

Lichtstrahlen, jeweils von dem Signalgeber L<sub>1</sub> und dem Signalgeber L<sub>2</sub>, ableiten. Aus den beiden Richtungen und dem Abstand der Parallelebene zum Lagedetektor PSD können dann in einem ersten Schritt die Koordinaten der Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub>, und damit die Koordinaten des zugehörigen Objektes (bei bekannter fester Anordnung der Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> am Objekt), und in einem zweiten Schritt der eine Drehwinkel des Objektes in dieser Ebene bestimmt werden.

[0032] Ein Anwendungsbeispiel für diese Konstellation ist die Beinbewegung eines Golfspielers entlang einer Parallelebene.

5

[0033] Bei der Konstellation der Fig. 4 ist noch ein weiterer Bewegungsfreiheitsgrad unter folgender Annahme bestimmbar; das Objekt soll sich einerseits in einer Parallelebene drehen und bewegen können und andererseits soll sich die Parallelebene in die Tiefe bewegen können. Der Abstand der beiden Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> ist wiederum bekannt. Bei dieser Konstellation werden also der Abstand der Parallelebene zum Lagedetektor PSD und der Drehwinkel und die Position des Objektes innerhalb der Parallelebene berechnet. Aus der Kenntnis, dass sich die Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> in einer Parallelebene zum Lagedetektor PSD befinden, und aus einer Bestimmung des Abstandes der Bildpunkte der beiden Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> zueinander kann der Abstand g der Parallelebene zum Lagedetektor PSD wie folgt bestimmt werden:

10

$$g = e \cdot \frac{L_2 - L_1}{B_2 - B_1} \quad (1)$$

15

wobei L<sub>2</sub> - L<sub>1</sub> der bekannte Abstand der beiden Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> voneinander ist, B<sub>2</sub> - B<sub>1</sub> der berechenbare Abstand der beiden Bildpunkte der beiden Signalgeber L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> und e die Brennweite der Projektionslinse ist. Die Fig. 4 verdeutlicht den obigen Sachverhalt.

20

[0034] Dann können – wie oben erläutert – aus den x- und y-Koordinaten der beiden auf dem Lagedetektor PSD abgebildeten Bildpunkten die beiden Richtungen der eintreffenden Lichtstrahlen von den Signalgebern L<sub>1</sub> und L<sub>2</sub> bestimmt werden und schließlich aus den bestimmten Richtungen und dem Abstand die Position des Objektes in der Parallelebene und der Drehwinkel berechnen werden.

25

[0035] Ein Anwendungsbeispiel für diese Konstellation ist die Bestimmung der Vor- und Rückwärtsbewegung des Kopfes eines Golfspielers entlang einer Linie senkrecht zum Lagedetektor und eine seitliche Bewegung und Verdrehung des Kopfes in der Parallelebene.

30

[0036] Die Fig. 5a und 5b zeigen in zwei Ansichten in der yz- und der xz-Ebene die Position und Orientierung eines Objektes, dessen Position mit einem Lagedetektor PSD und drei an dem Objekt angebrachten Signalgebern A, B und C bestimmt werden soll, sowie die entsprechenden drei Bildpunkte auf dem Lagedetektor. Bei diesem Beispiel soll die Position des Objektes im Raum bestimmt werden, während die Drehungen des Objektes lediglich auf eine Drehung in der yz-Ebene beschränkt ist. Die drei Signalgeber A bis C sind hierbei rechtwinklig zueinander angeordnet, d. h. sie liegen an den Ecken eines rechtwinkligen Dreiecks mit dem Signalgeber B an der Ecke mit dem rechten Winkel. Die Abstände AB und CB der Signalgeber A bis C haben die Länge a/2 und stehen – wie gesagt – orthogonal zueinander. Aus dieser Kenntnis können die Abstände g<sub>A</sub>, g<sub>B</sub> und g<sub>C</sub> der Signalgeber von der Projektionslinse und der Drehwinkel φ in der yz-Ebene wie folgt bestimmt werden:

35

$$g_A = \frac{G_{Ax}}{B_{Ax}} e \quad \text{bzw. } g_A = \frac{G_{Ay}}{B_{Ay}} e \quad (2)$$

40

wobei G<sub>Ax</sub> und G<sub>Ay</sub> die x- und y-Koordinaten des Signalgebers A, B<sub>Ax</sub> und B<sub>Ay</sub> die x- und y-Koordinaten der Bildpunkte des Signalgebers A bei dem Lagedetektor PSD, g<sub>A</sub> der Abstand des Signalgebers A von der Projektionslinse und e die Brennweite der Projektionslinse (bzw. der Abstand Projektionslinse zur Aufnahmefläche des Lagedetektors PSD) ist. In den Fig. 5a und 5b sind noch die y-Koordinaten G<sub>Bx</sub> und G<sub>Cy</sub> der Signalgeber B und C sowie die x- und y-Koordinaten B<sub>Bx</sub>, B<sub>Cx</sub> und B<sub>By</sub>, B<sub>Cy</sub> der Bildpunkte der Signalgeber B und C eingezeichnet.

45

[0037] Für die Signalgeber B und C ergeben sich aus den Abbildungsgesetzen analoge Gleichungen. Da die drei Signalgeber A bis C für alle Werte des Drehwinkel immer in der yz-Ebene liegen, gilt (wie auch aus Fig. 5b leicht ersichtlich wird):

50

$$G_{Ax} = G_{Bx} = G_{Cx} \quad (3)$$

55

[0038] Der Drehwinkel φ lässt sich – wie aus der Fig. 5a leicht ersichtlich wird – aus den Differenzabständen g<sub>A</sub> - g<sub>B</sub> bzw. g<sub>B</sub> - g<sub>C</sub> ableiten:

55

$$g_A - g_B = \frac{a}{2} \sin(\phi) \quad \text{bzw. } g_B - g_C = \frac{a}{2} \cos(\phi) \quad (4)$$

60

[0039] Aus dem Verhältnis der Differenzabstände und den Abbildungsgleichungen erhält man den Drehwinkel φ auch folgendermaßen:

$$\tan(\phi) = \frac{\frac{1}{B_{Ax}} - \frac{1}{B_{Bx}}}{\frac{1}{B_{Bx}} - \frac{1}{B_{Cx}}} \quad (5)$$

65

# DE 100 54 282 A 1

[0040] Damit läßt sich der Abstand des Signalgebers B von der Projektionslinse (und damit die Objektposition) auch wie folgt schreiben:

$$g_B = \frac{\frac{a}{2} \cdot \sin(\phi)}{B_{Bx} \left( \frac{1}{B_{Ax}} - \frac{1}{B_{Bx}} \right)} \quad (6)$$

- 10 [0041] Ein Anwendungsbeispiel wäre die Bestimmung der Vor- und Rückwärtsbewegung des Rückens eines Golfspielers entlang einer Linie mit einer zusätzlichen Verdrehung in dieser Richtung.

[0042] Die Fig. 6a, b und c zeigen in drei Ansichten in der xyz-, der xx- und der yz-Ebene die Position und Orientierung eines Objektes, dessen Position mit einem Lagedetektor PSD und sieben an dem Objekt angebrachten Signalgebern A bis G bestimmt werden soll. Bei diesem allgemeinen Beispiel soll die Position des Objektes im Raum sowie alle drei Drehwinkel im Raum bestimmt werden. In der Fig. 6 ist die geometrische Anordnung der 7 Signalgeber A bis G gezeigt. Die Signalgeber A bis G seien so angeordnet, daß die Strecken BA, BC, BE und BG die Länge  $a/2$  und die Strecken BD und BF die Länge  $a/3\sqrt{4}$  haben. Das Koordinatensystem ist ferner so gewählt, daß die Orte aller Signalgeber anfangs direkt auf den Koordinatenachsen x, y und z liegen. So liegen die Signalgeber A und C also auf der x-Achse, die Signalgeber D und F auf der y-Achse und die Signalgeber E und G auf der z-Achse und der Signalgeber B im Mittelpunkt der Koordinatenachsen. Diese geometrische Anordnung der sieben Signalgeber A bis G kann im kartesischen Koordinatensystem verschoben und verdreht werden. Dabei wird der Signalgeber B im Mittelpunkt der Anordnung um die Koordinaten  $G_{Bx}$ ,  $G_{By}$  und  $G_{Bz}$  gegenüber dem anfänglichen Koordinatensystem verschoben. Der Winkel  $\phi_1$  beschreibe eine Drehung um die y-Achse, der Winkel  $\phi_2$  eine Drehung um die x-Achse und der Winkel  $\phi_3$  eine Drehung um die z-Achse.

[0043] Die sieben Signalgeber A bis G haben die folgenden Koordinaten im Raum:

$$A := \begin{pmatrix} G_{Ax} \\ G_{Ay} \\ G_{Az} \end{pmatrix}, \quad B := \begin{pmatrix} G_{Bx} \\ G_{By} \\ G_{Bz} \end{pmatrix}, \quad C := \begin{pmatrix} G_{Cx} \\ G_{Cy} \\ G_{Cz} \end{pmatrix}, \quad D := \begin{pmatrix} G_{Dx} \\ G_{Dy} \\ G_{Dz} \end{pmatrix}, \quad E := \begin{pmatrix} G_{Ex} \\ G_{Ey} \\ G_{Ez} \end{pmatrix}$$

$$F := \begin{pmatrix} G_{Fx} \\ G_{Fy} \\ G_{Fz} \end{pmatrix}, \quad G := \begin{pmatrix} G_{Gx} \\ G_{Gy} \\ G_{Gz} \end{pmatrix} \quad (7)$$

- [0044] Die Bildpunkte A bis G als Abbildungen der sieben Signalgeber A bis G auf dem Lagedetektor PSD haben folgende Koordinaten:

$$A := \begin{pmatrix} B_{Ax} \\ B_{Ay} \end{pmatrix}, \quad B := \begin{pmatrix} B_{Bx} \\ B_{By} \end{pmatrix}, \quad C := \begin{pmatrix} B_{Cx} \\ B_{Cy} \end{pmatrix}, \quad D := \begin{pmatrix} B_{Dx} \\ B_{Dy} \end{pmatrix}, \quad E := \begin{pmatrix} B_{Ex} \\ B_{Ey} \end{pmatrix}$$

$$F := \begin{pmatrix} B_{Fx} \\ B_{Fy} \end{pmatrix}, \quad G := \begin{pmatrix} B_{Gx} \\ B_{Gy} \end{pmatrix} \quad (8)$$

[0045] Die Koordinaten der Signalgeber A und C bis G im Raum können abhängig von den Koordinaten des Signalgebers B und der drei Drehwinkel  $\phi_1$ ,  $\phi_2$  und  $\phi_3$  folgendermaßen dargestellt werden:

$$\begin{aligned} 55 \quad G_{Ax} &= G_{Bx} - \frac{a}{2} \sin(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1) + \frac{a}{2} \cos(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) \\ G_{Ay} &= G_{By} + \frac{a}{2} \cos(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \end{aligned} \quad (9)$$

$$60 \quad G_{Az} = G_{Bz} - \frac{a}{2} \sin(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) - \frac{a}{2} \cos(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1)$$

# DE 100 54 282 A 1

$$\begin{aligned}
 G_{\alpha x} &= G_{Bx} + \frac{a}{2} \cdot \sin(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1) - \frac{a}{2} \cdot \cos(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) \\
 G_{\alpha y} &= G_{By} - \frac{a}{2} \cdot \cos(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \\
 G_{\alpha z} &= G_{Bz} + \frac{a}{2} \cdot \sin(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) + \frac{a}{2} \cdot \cos(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1)
 \end{aligned}
 \tag{10}$$

$$\begin{aligned}
 G_{Dx} &= G_{Bx} - a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1) - a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) \\
 G_{Dy} &= G_{By} + a \sqrt{\frac{3}{4}} \cos(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \\
 G_{Dz} &= G_{Bz} - a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) + a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1)
 \end{aligned}
 \tag{11}$$

$$\begin{aligned}
 G_{Rx} &= G_{Bx} - \frac{a}{2} \cos(\phi_2) \cdot \sin(\phi_1) \\
 G_{Ry} &= G_{By} - \frac{a}{2} \sin(\phi_2) \\
 G_{Rz} &= G_{Bz} - \frac{a}{2} \cos(\phi_2) \cdot \cos(\phi_1)
 \end{aligned}
 \tag{12}$$

$$\begin{aligned}
 G_{Rx} &= G_{Bx} + a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1) + a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) \\
 G_{Ry} &= G_{By} - a \sqrt{\frac{3}{4}} \cos(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \\
 G_{Rz} &= G_{Bz} + a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \cos(\phi_1) - a \sqrt{\frac{3}{4}} \sin(\phi_3) \cdot \sin(\phi_1)
 \end{aligned}
 \tag{13}$$

$$\begin{aligned}
 G_{\alpha x} &= G_{Bx} + \frac{a}{2} \cos(\phi_2) \cdot \sin(\phi_1) \\
 G_{\alpha y} &= G_{By} + \frac{a}{2} \sin(\phi_2) \\
 G_{\alpha z} &= G_{Bz} + \frac{a}{2} \cos(\phi_2) \cdot \cos(\phi_1)
 \end{aligned}
 \tag{14}$$

[0046] Ferner ergeben sich – wie aus den Fig. 6b und 6c leicht ersichtlich wird – die folgenden Gleichungen über das Abbildungsgesetz:

$$\frac{B_{Ax}}{e} = \frac{G_{Ax}}{G_{Az}} \quad \text{und} \quad \frac{B_{Ay}}{e} = \frac{G_{Ay}}{G_{Az}}
 \tag{15}$$

- [0047] Für die Signalgeber B, C, D, E, F und G ergeben sich analoge Gleichungen.  
 [0048] Aus diesen über das Abbildungsgesetz erhaltenen Gleichungen (15) und den oben aufgestellten Gleichungen (9) bis (14) können die Drehwinkel  $\phi_1$ ,  $\phi_2$  und  $\phi_3$  und der Abstand  $G_{Bz}$  in Abhängigkeit der Koordinaten der Bildpunkte

# DE 100 54 282 A 1

und der jeweils bereits berechneten Drehwinkel beschrieben werden.

Drehwinkel  $\phi_3$

$$5 \quad \tan(\phi_3) = \frac{\left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \sqrt{3} \cdot \left( \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)}{\left( \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)} \quad (16)$$

Drehwinkel  $\phi_2$

$$15 \quad \tan(\phi_2) = \frac{\left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \sqrt{3} \cdot \left( \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)}{\left( \frac{-1}{B_{By}} + \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)} \quad (17)$$

oder

$$25 \quad \tan(\phi_2) = \frac{\left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \sqrt{3} \cdot \left( \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)}{\left( \frac{-1}{B_{By}} + \frac{1}{B_{Cy}} \right) \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)} \quad (18)$$

Drehwinkel  $\phi_1$

$$35 \quad \tan(\phi_1) = \frac{\frac{B_{Rx}}{B_{By}} - \frac{B_{Rx}}{B_{By}} + \frac{B_{Rx}}{B_{By}} \cdot \frac{\left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)}{\left( \frac{-1}{B_{By}} + \frac{1}{B_{Cy}} \right)}}{\frac{e}{B_{By}} - \frac{e}{B_{By}} + \frac{e}{B_{By}} \cdot \frac{\left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)}{\left( \frac{-1}{B_{By}} + \frac{1}{B_{Cy}} \right)}} \quad (19)$$

55

60

65

# DE 100 54 282 A 1

Abstand  $g_B$

$$g_B = \frac{\frac{a}{2} \cdot \sin(\phi_1) \cdot \left( \frac{-1}{B_{By}} + \frac{1}{B_{Cy}} \right)}{\frac{B_{By}}{2} \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)} \quad (20)$$

oder

$$g_B = \frac{\frac{a}{2} \cdot \cos(\phi_2) \cdot \sin(\phi_3) \cdot \left( \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)}{\frac{B_{By}}{2} \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Ay}} - \frac{1}{B_{Cy}} \right)} \quad (21)$$

oder

$$g_B = \frac{\frac{a}{2} \cdot \cos(\phi_2) \cdot \cos(\phi_3) \cdot \sqrt{3} \cdot \left( \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)}{\frac{B_{By}}{2} \cdot \left( \frac{2}{B_{By}} - \frac{1}{B_{Dy}} - \frac{1}{B_{Py}} \right)} \quad (22)$$

[0049] Aus den berechneten Drehwinkeln  $\phi_1$ ,  $\phi_2$  und  $\phi_3$  sowie dem Abstand  $g_B$  können über die Gleichungen (9) bis (14) die Koordinaten der Punkte A, B, C, D, E, F und G im Raum berechnet werden. Es kann hierfür ein Referenzpunkt festgelegt werden, welcher folgende Koordinaten hat.

$$R = \begin{pmatrix} G_{Rx} \\ G_{Ry} \\ G_{Rz} \end{pmatrix}$$

[0050] Die Koordinaten des Punktes A bezogen auf den Referenzpunkt R ergeben sich folgendermaßen.

$$A_{ref} := \begin{pmatrix} G_{Ax} - G_{Rx} \\ G_{Ay} - G_{Ry} \\ G_{Az} - G_{Rz} \end{pmatrix}$$

[0051] Die Koordinaten der Punkte B, C, D, E, F und G werden analog berechnet.

[0052] Aus den bestimmten Positionen beispielsweise eines geschwungenen Golfschlägers und der bekannten Position eines zu treffenden Golfballes lassen sich dann beispielsweise erst die Schwungbahn des Golfschlägers, dann der genaue Treffpunkt des Golfballes (hook, slice, draw, etc.) und die Treffgeschwindigkeit und schließlich die Flugbahn des Golfballes errechnen. Diese kann beispielsweise großformatig auf einem Bildschirm vor dem Golfspieler zusammen mit dem Golfterrain angezeigt werden, so daß insgesamt eine vollständige, absolut realistische Golfsimulation möglich wird.

[0053] Die Anmelderin behält sich vor, den Gegenstand des oben aufgeführten speziellen Auswerteverfahren für die Positions- und Orientierungsbestimmung getrennt von der Unterscheidung der einzelnen Signale von den Signalgebern weiterzuverfolgen. Dieser Gegenstand betrifft ein Verfahren eine Vorrichtung zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes, bei welchem von einem oder mehreren mit dem Objekt gekoppelten Signalgebern elektromagnetische Signale ausgesendet werden, diese Signale auf einen oder mehreren zweidimensional auflösenden Lagedetektoren projiziert und dort in zweidimensionale Lagekoordinaten umgewandelt werden, und über einfache Abbildungsgesetze aus den Lagekoordinaten die Position, Orientierung und/oder Verformung des sich bewegenden Objektes bestimmt wird.

## Patentansprüche

1. Verfahren zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes, bei welchem
  - a) von einem oder mehreren an dem Objekt angeordneten Signalgebern (A-G, M) elektromagnetische Signale ausgesendet werden, wobei die Signalgeber (A-G, M) derart gesteuert werden, daß die einzelnen Signale voneinander unterscheidbar sind;
  - b) diese Signale auf wenigstens einen zweidimensional auflösenden Lagedetektor (PSD) projiziert und dort in

# DE 100 54 282 A 1

- zweidimensionale Lagekoordinaten umgewandelt werden; und
- c) aus den Lagekoordinaten die Position, Orientierung und/oder Verformung des Objektes bestimmt wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, bei welchem das Aussenden der Signale von den Signalgebern (A-G, M) derart gesteuert wird, daß die Signale beim Lagedetektor (PSD) zeitlich nacheinander in entsprechenden Zeifeinstern eintreffen.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, bei welchem zusammen mit jedem Signal eine Zusatzinformation zum Identifizieren des ausgesendeten Signals übertragen wird.
4. Verfahren nach Anspruch 3, bei welchem die Zusatzinformation als Codierung in jedem Signal enthalten ist.
5. Verfahren nach Anspruch 4, bei welchem die Zusatzinformation dem jeweiligen Signal aufmoduliert wird.
6. Verfahren nach Anspruch 4 oder 5, bei welchem die codierte bzw. modulierte Zusatzinformation von dem Lagedetektor (PSD) direkt decodiert bzw. demoduliert wird.
7. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 bis 5, bei welcher die Zusatzinformation von einer separaten Empfangseinheit empfangen wird.
8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, bei welchem die Zusatzinformation von einem separaten Zusatzinformation-Sender übertragen wird.
9. Verfahren nach einem der Ansprüche 2 bis 8, bei welchem das Steuersignal für die Sendesteuerung der Signalgeber (A-G, M) drahtlos an die Signalgeber (A-G, M) übertragen wird.
10. Verfahren nach Anspruch 9, bei welchem das Steuersignal optisch, per Funk oder per Ultraschall übertragen wird.
11. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, bei welchem die Position des sich bewegenden Objektes in Form der drei orthogonalen Koordinaten im Raum und die Orientierung in Form der drei orthogonalen Drehwinkel im Raum bestimmt wird, wobei wenigstens sechs Signalgeber (A-G) verwendet werden.
12. Verfahren nach Anspruch 11, bei welchem objektabhängig mehr als sechs Signalgeber (A-G, M) verwendet werden, welche so an dem Objekt angeordnet sind, daß in jeder möglichen Position, Orientierung oder Verformung des Objektes immer sechs Signale von sechs verschiedenen Signalgebern (A-G, M) auf dem zweidimensionalen Lagedetektor (PSD) abgebildet werden.
13. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, bei welchem die elektromagnetischen Signale Infrarot-Lichtsignale sind.
14. Vorrichtung zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung eines Objektes, mit:
  - a) einem oder mehreren an dem Objekt angeordneten Signalgebern (A-G, M) zum Aussenden elektromagnetischer Signale, wobei die Signalgeber (A-G, M) derart gesteuert werden, daß die Signale voneinander unterscheidbar sind;
  - b) wenigstens einem zweidimensional auflösenden Lagedetektor (PSD), der derart ausgestaltet ist, daß die auf ihn projizierten Signale in zweidimensionale Lagekoordinaten umgewandelt werden; und
  - c) einer Auswerteschaltung zum Bestimmen der Position, Orientierung und/oder Verformung des sich bewegenden Objektes aus den Lagekoordinaten.
15. Vorrichtung nach Anspruch 14, mit einer Steuerschaltung zum Steuern der Signalgeber (A-G, M) derart, daß die Signale der Signalgeber (A-G, M) beim Lagedetektor (PSD) zeitlich nacheinander in entsprechenden Zeifeinstern eintreffen.
16. Vorrichtung nach Anspruch 13 oder 14, bei welcher jeder Signalgeber (A-G, M) derart ausgestaltet ist, daß er zusammen mit dem Signal eine Zusatzinformation zum Identifizieren des von ihm ausgesandten Signals überträgt.
17. Vorrichtung nach Anspruch 16, bei welcher jeder Signalgeber (A-G, M) derart ausgestaltet ist, daß die Zusatzinformation als Codierung in dem von dem Signalgeber (A-G, M) gesendeten Signal enthalten ist.
18. Vorrichtung nach Anspruch 17, bei welcher jeder Signalgeber (A-G, M) derart ausgestaltet ist, daß die Zusatzinformation dem von dem Signalgeber (A-G, M) gesendeten Signal aufmoduliert ist.
19. Vorrichtung nach Anspruch 17 oder 18, bei welcher der Lagedetektor (PSD) derart ausgestaltet ist, daß er codierte bzw. modulierte Zusatzinformation decodiert bzw. demoduliert.
20. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 15 bis 18, bei welcher ferner eine separate Empfangseinheit zum Empfangen der Zusatzinformation vorgesehen ist.
21. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 14 bis 20, bei welcher ein mit den Signalgebern (A-G, M) gekoppelter Zusatzinformation-Sender zum Sender der Zusatzinformation vorgesehen ist.
22. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 15 bis 21, bei welcher eine Steuersignal-Übertragungseinheit zum drahtlosen Übertragen des Steuersignals an die Signalgeber (A-G, M) vorgesehen ist, welches das Aussenden der Signalgeber steuert.
23. Vorrichtung nach Anspruch 22, bei welcher das Steuersignal optisch, per Funk oder per Ultraschall übertragen wird.
24. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 14 bis 23, bei welcher wenigstens sechs Signalgeber (A-G) verwendet werden und die Auswerteschaltung derart ausgestaltet ist, daß die Position des sich bewegenden Objektes in Form der drei orthogonalen Koordinaten im Raum und die Orientierung in Form der drei orthogonalen Drehwinkel im Raum bestimmt wird.
25. Vorrichtung nach Anspruch 24, bei welcher objektabhängig mehr als sechs Signalgeber (A-G, M) verwendet werden, welche so an dem Objekt angeordnet sind, daß in jeder möglichen Position, Orientierung und/oder Verformung des Objektes immer sechs Signale von sechs verschiedenen Signalgebern (A-G, M) auf dem zweidimensionalen Lagedetektor (PSD) abgebildet werden.
26. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, bei welcher die elektromagnetischen Signale Infrarot-Lichtsignale sind.

# DE 100 54 282 A 1

27. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 14 bis 26, bei welcher der Lagedetektor (PSD) ein PSD-Detektor ist,

Hierzu 5 Seite(n) Zeichnungen

5

10

15

20

25

30

35

40

45

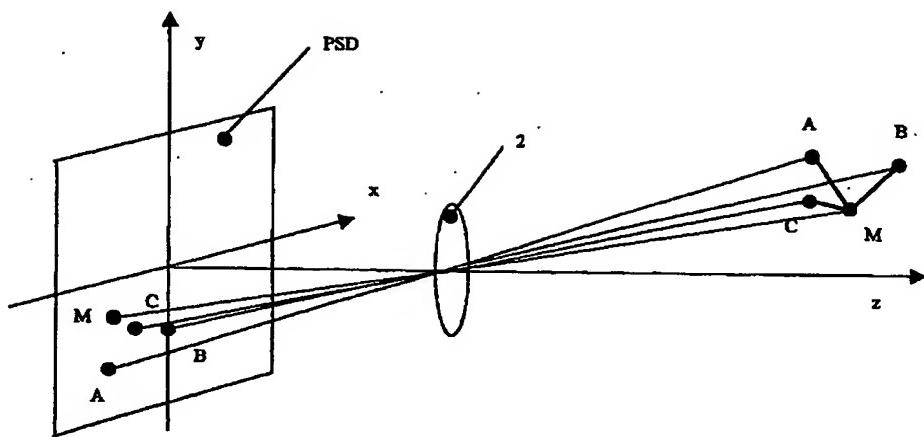
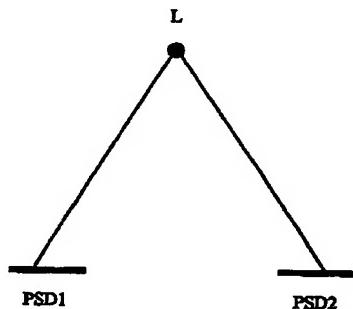
50

55

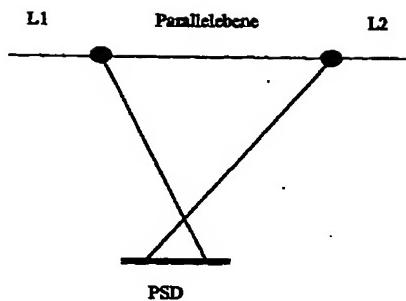
60

65

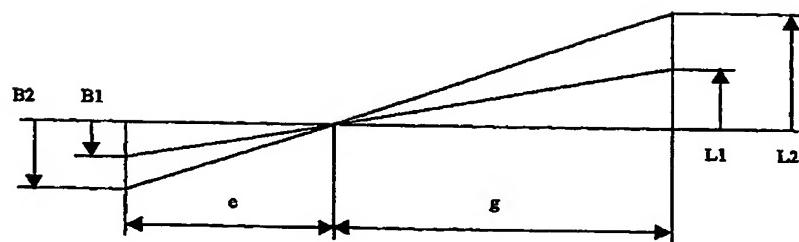
11

**Figur 1****Figur 2**

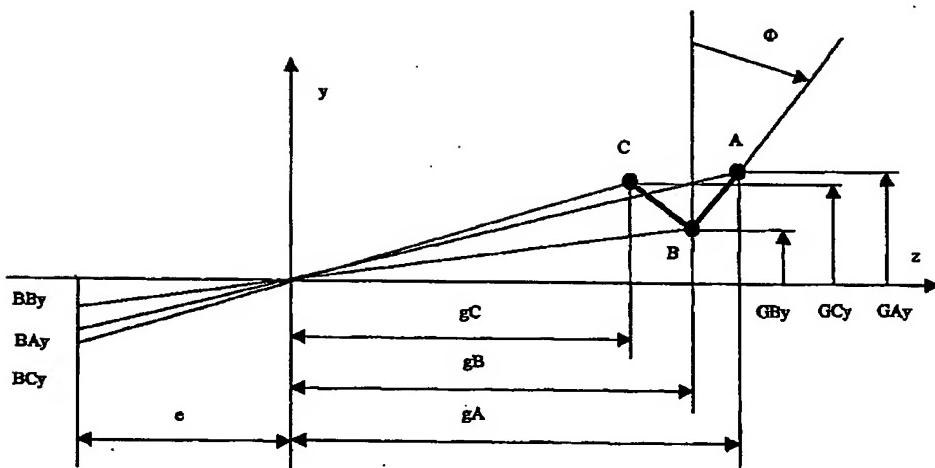
Figur 3



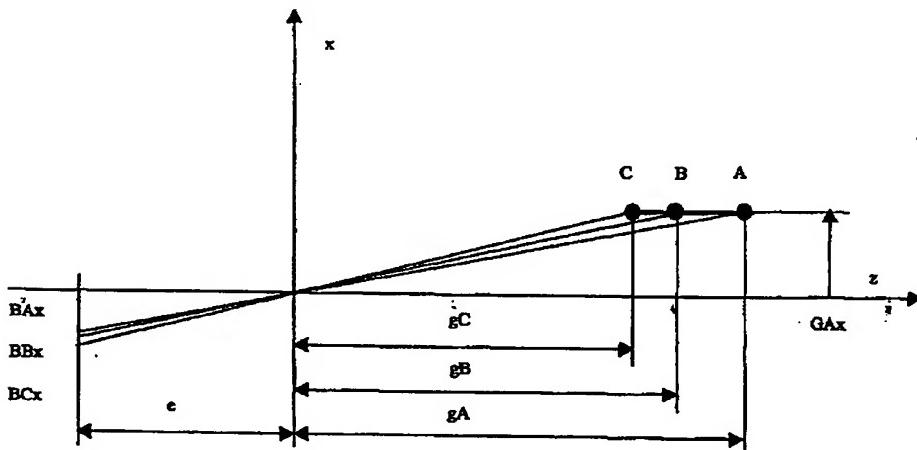
Figur 4



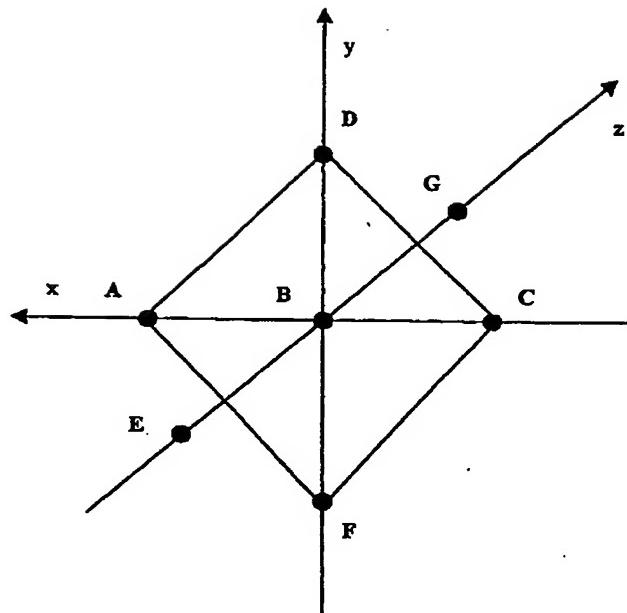
Figur 5a



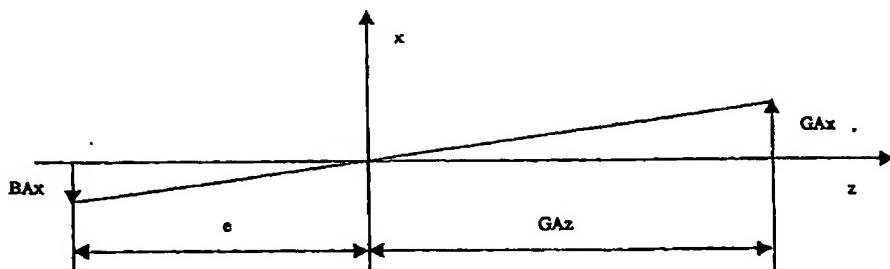
Figur 5b



Figur 6a



Figur 6b:



Figur 6c:

